



L'invention a trait à une ratière rotative pour la commande des cadres de lisses montés sur un métier à tisser et à un métier à tisser équipé d'une telle ratière.

5 Dans les ratières rotatives, le mouvement vertical alternatif des cadres de lisses est assuré par des ensembles bielle-levier oscillants, ces ensembles oscillants étant commandées par des éléments d'actionnement en forme d'excentrique. Ces éléments d'actionnement sont montés sur un arbre principal de la ratière qui est animé d'un mouvement de  
10 rotation intermittent et, lors de chaque arrêt de cet arbre, un dispositif de lisage commande la solidarisation de l'élément d'actionnement avec l'arbre pour commander la pièce oscillante en fonction du dessin ou armure à obtenir sur le tissu en cours de tissage.

15 Par FR-A-2 540 524, on connaît une ratière rotative dans laquelle cette solidarisation sélective est obtenue grâce à un plateau solidaire d'un excentrique formant élément d'actionnement et comprenant deux entailles diamétralement opposées aptes à coopérer avec le bec de deux leviers  
20 pivotants commandés par un dispositif de lisage. Le plateau porte un axe sur lequel est articulé un crochet prévu pour s'engager sélectivement dans des encoches radiales du disque. En cours de fonctionnement, ce crochet travaille alternative-ment en traction et en compression alors qu'il subit des  
25 accélérations importantes. Ce crochet est donc soumis à des efforts de flexion intense, ce qui entraîne une fatigue de son matériau constitutif et peut conduire à la rupture d'un crochet, ce qui rend la ratière inutilisable. La section d'un tel crochet ne peut que difficilement être augmentée du fait  
30 de l'encombrement réduit et de la faible inertie qu'il doit présenter, notamment pour un fonctionnement à haute vitesse de la ratière. Par ailleurs, l'axe d'articulation du crochet sur le plateau est en porte-à-faux par rapport à ce plateau et travaille sous une charge alternée, de telle sorte qu'il  
35 peut également se rompre dans certaines conditions d'utilisation. En outre, son implantation sur le plateau est délicate.

EP-A-0 185 780 divulgue une ratière dans laquelle deux verrous sont utilisés pour solidariser un excentrique et un

arbre d'entrée. Cette structure permet l'utilisation de verrous compacts mais ces verrous sont articulés autour d'axes qui sont également en porte-à-faux, de sorte que les risques de rupture évoqués ci-dessus en référence à la ratière de FR-A-2 540 524 sont également présents dans ce dispositif. En outre, les axes de pivotement sont susceptibles de se déchausser par rapport aux excentriques sur lesquels ils sont emmanchés ou rivetés. Un tel dispositif ne peut donc pas fonctionner à haute vitesse et sous fortes charges.

C'est à ces inconvénients qu'entend plus particulièrement remédier l'invention en proposant une ratière rotative apte à fonctionner à haute vitesse et sous fortes charges et dans laquelle les risques de rupture des éléments d'accouplement d'un élément d'actionnement et d'un disque sont sensiblement diminués, voire supprimés.

Dans cet esprit, l'invention concerne une ratière rotative pour métier à tisser comprenant, au niveau de chacune de ses lames, une pièce oscillante, attelée à un cadre de lisse et associée à un élément d'actionnement monté fou sur un arbre principal de la ratière, un disque solidaire de cet arbre principal et au moins un verrou commandé d'accouplement en rotation de cet élément et de ce disque, ce verrou formant une surface d'appui sélectif contre une surface de la tranche de ce disque. Cette ratière est caractérisée en ce que ce verrou est articulé, par contact glissant d'un secteur globalement cylindrique contre un secteur complémentaire d'une butée extérieure au verrou et solidaire de l'élément d'actionnement, et en ce que la section de cette butée, selon une direction radiale par rapport à un axe géométrique de pivotement du verrou opposée à la surface d'appui précitée, s'étend au-delà d'un cylindre géométrique de glissement des secteurs précités l'un contre l'autre.

Grâce à l'invention, chaque verrou est sollicité uniquement en compression entre sa surface d'appui contre la tranche du disque et son secteur d'appui et de glissement contre la butée, alors que la butée a une géométrie lui permettant de résister efficacement aux efforts transmis par le verrou, sans risque de rupture ou de désolidarisation par

rapport à l'élément d'actionnement. En particulier, il n'est pas nécessaire de prévoir un arbre formant axe de pivotement du verrou puisque celui-ci est directement en appui contre la butée qui peut être massive. La butée peut être monobloc avec la partie principale de l'élément d'actionnement ou rapporté sur celui-ci par tout moyen approprié.

Selon un premier mode de réalisation avantageux de l'invention, le secteur globalement cylindrique du verrou est convexe et centré sur l'axe géométrique de pivotement, ce secteur et la surface d'appui précitées étant disposés de part et d'autre de cet axe.

Selon un second mode de réalisation également avantageux de l'invention, le secteur globalement cylindrique du verrou est concave et centré sur l'axe géométrique de pivotement, la section précitée de la butée ayant une longueur supérieure au diamètre du cylindre géométrique de glissement.

Selon des aspects avantageux mais non obligatoires de l'invention, qui peuvent être appliqués aux deux modes de réalisation mentionnés ci-dessus, la ratière incorpore une ou plusieurs des caractéristiques suivantes :

- Les efforts exercés par les butées et le disque sur le verrou sont essentiellement radiaux par rapport à l'axe de pivotement et opposés, ces efforts étant dirigés sensiblement selon la direction précitée. Cette caractéristique induit que la résultante des efforts de compression subis par le verrou sur chacune de ses surfaces est sécante avec l'axe géométrique de pivotement, le verrou étant uniquement sollicité en compression, de telle sorte qu'il peut être compact et léger sans risque de rupture.

- Le verrou est en appui contre des moyens élastiques de rappel en position engagée par rapport au disque. Ces moyens permettent de conférer au verrou une position stable lorsqu'il n'est pas soumis à un effort dû au dispositif de lisage.

- La butée forme au moins un logement de réception du verrou, ce logement étant disposé en déport par rapport à une surface principale de l'élément d'actionnement, en regard de la tranche du disque. Grâce à cet aspect de l'invention,

le logement est globalement aligné avec la tranche du disque, ce qui permet de faire travailler le verrou uniquement en compression. Dans ce cas, on peut prévoir que deux logements de réception des deux verrous sont prévus, entre lesquels est  
5 défini un espace de coulissement d'un organe de manoeuvre de verrous reçus dans ces logements, cet organe de manoeuvre étant apte à exercer sur ces verrous un effort de poussée, à l'encontre de moyens élastiques de rappel, cet effort produisant un couple de rotation de chaque verrou autour de  
10 son axe de pivotement. Cet organe de manoeuvre est avantageusement sélectivement commandé en déplacement par l'un de deux leviers oscillants pilotés par un dispositif de lisage. On peut également prévoir que les logements sont fermés par un capot commun de retenue des verrous, des moyens de rappel  
15 et de l'organe de manoeuvre par rapport à l'élément d'actionnement.

L'invention concerne également un métier à tisser équipé d'une ratière telle que précédemment décrite. Un tel métier est susceptible de fonctionner à haute vitesse, sans risque  
20 de rupture des éléments constitutifs de la ratière, de telle sorte qu'il est plus fiable et plus économique que les métiers à tisser de l'état de la technique.

L'invention sera mieux comprise et d'autres avantages de celle-ci apparaîtront plus clairement à la lumière de la description qui va suivre de deux modes de réalisation d'une  
25 ratière conforme à son principe, donnée uniquement à titre d'exemple et faite en référence aux dessins annexés dans lesquels :

- La figure 1 est une coupe transversale schématique  
30 d'une ratière conforme à l'invention ;

- La figure 2 est une vue de détail à plus grande échelle du détail II à la figure 1 ;

- La figure 3 est une coupe partielle selon la ligne III-III à la figure 1 ;

35 - La figure 4 est une coupe partielle selon la ligne IV-IV à la figure 1 ;

- La figure 5 est une coupe partielle selon la ligne V-V à la figure 1 ;

- La figure 6 est une vue partielle, en perspective éclatée, de certains éléments constitutifs essentiels de la ratière des figures 1 à 5 et

5 - La figure 7 est une vue analogue à la figure 2 pour une ratière conforme à un second mode de réalisation de l'invention.

La ratière représentée à la figure 1 comprend un arbre principal 1 animé d'un mouvement de rotation intermittent avec arrêt tous les demi-tours. Cet arbre 1 reçoit une série de  
10 roulements 2 en nombre égal à celui des cadres de lisses ou lames 3 du métier. Sur chaque roulement 2 est monté fou un excentrique 4 sur lequel est montée folle l'ouverture d'une bielle 5, autour d'un second roulement 2'. L'extrémité libre 5a de la bielle 5 est attelée à un bras pivotant 6 qui assure,  
15 grâce à un câble 7, le déplacement vertical du cadre de lisses 3 de la lame envisagée. L'excentrique 4 constitue donc un élément d'actionnement de la bielle oscillante 5.

Entre deux excentriques 4 contigus, l'arbre 1 est solidaire d'un disque d'entraînement 8 auquel il est relié par  
20 une clavette 9. Le bord périphérique 8a du disque 8 forme quatre épaulement 8b, 8c, 8d et 8e ménagés dans l'épaisseur ou tranche du disque 8.

Conformément à l'invention, deux verrous 10 et 11 sont montés dans des logements 12 et 13 prévus sur une face de  
25 l'excentrique 4, en déport par rapport à la surface principale 4a de cet excentrique. Chaque logement 12 ou 13 est formé par une première butée 4b, monobloc avec l'excentrique 4 et faisant saillie par rapport à la surface 4a, et par une seconde butée 4c, également monobloc avec l'excentrique 4 et  
30 s'étendant en saillie par rapport à la surface 4a. Les butées 4b et 4c définissent entre elles un volume sensiblement cylindrique V dont on note X-X' l'axe géométrique. On note  $\Sigma_b$  la surface concave de la butée 4b en forme de secteur angulaire centré sur l'axe X-X'. On note  $\Sigma_c$  la surface concave de la butée en forme de secteur angulaire également entré sur  
35 l'axe X-X' et de même rayon que la surface  $\Sigma_b$ .

Un volume V' est également défini entre les butées 4b et 4c, à l'extérieur du volume V. Les volumes V et V' forment

ensemble le logement 12.

De la même manière, le logement 13 est formé de deux volumes  $W$  et  $W'$  définis entre des butées  $4d$  et  $4e$  de l'excentrique 4, les butées  $4c$  et  $4e$  étant constituées par une même  
5 partie de l'excentrique 4 en saillie par rapport à la surface  $4a$ . On note  $\Sigma_d$  et  $\Sigma_e$  les surfaces concaves des butées  $4d$  et  $4e$  en forme de secteurs angulaires qui sont centrées sur l'axe  $X-X'$  du volume  $W$ .

Comme il ressort des figures 3, 4 et 6, les butées  $4b$  à  
10  $4e$  sont disposées en regard de la tranche du bord périphérique  $8a$  du disque 8, de sorte que les logements 12 et 13 et les verrous 10 et 11 sont également disposés au niveau de cette tranche, c'est-à-dire dans l'épaisseur du disque 8.

Le verrou 10 comprend une première partie  $10a$  globalement  
15 cylindrique et de hauteur  $H_{10}$  sensiblement égale à la hauteur  $H_{12}$  du logement 12. La partie  $10a$  se prolonge par une patte  $10b$  portant un doigt  $10c$  de centrage d'un ressort 14 en appui dans un logement  $4f$  de la butée  $4c$ .

La partie  $10a$  se prolonge également par une extension  $10d$   
20 centrée sur un rayon  $Y-Y'$  de la partie  $10a$ . L'extrémité  $10e$  de l'extension  $10d$  est globalement plane et rectangulaire et l'on note  $C_1$  le centre de la surface  $S_1$  de cette extrémité. Le rayon  $Y-Y'$  coupe la surface  $S_1$  en son centre  $C_1$  ou à proximité immédiate de ce centre. On note  $Z-Z'$  l'axe de symétrie de la  
25 partie  $10a$  du verrou 10. En configuration montée de la ratière représentée aux figures 1 à 5, les axes  $X-X'$  et  $Z-Z'$  sont confondus car le volume  $V$  a un rayon sensiblement égal au rayon de la partie  $10a$ , ce qui permet un positionnement précis du verrou 10 dans le logement 12. Les axes  $X-X'$  et  $Z-Z'$   
30 définissent donc un axe géométrique de pivotement du verrou 10 dans le logement 12.

On note  $S_2$  la partie de la surface radiale de la partie  
10a opposée à l'extension  $10d$  qui forme un secteur angulaire centré sur l'axe  $Z-Z'$ . On note  $C_2$  le centre de cette surface  
35  $S_2$  qui est défini comme le point d'intersection du prolongement du rayon  $Y-Y'$  avec la surface  $S_2$ . Les surfaces  $S_2$  et  $\Sigma_b$  sont en contact glissant l'une contre l'autre.

On note  $S_3$  la partie de la surface radiale de la partie

10a séparée de la surface  $S_2$  par la patte 10b et l'extension 10d, la surface  $S_3$  formant un second secteur angulaire à la périphérie de la partie 10a. Les surfaces  $S_3$  et  $\Sigma_c$  sont en contact glissant l'une contre l'autre.

5 La surface  $S_1$  du verrou 10 est prévue pour venir sélectivement en appui contre l'un des épaulements 8b et 8d, en fonction de la position du disque 8.

10 De la même manière, la surface correspondante  $S'_1$  du verrou 11 est prévue pour venir sélectivement en appui contre l'un des épaulement 8c et 8e. La partie de surface cylindrique externe  $S'_2$  de la partie 11a du verrou 11 est en contact glissant contre le secteur angulaire formé par la surface  $\Sigma_d$ .

15 Un ressort 15 est associé au verrou 11 qui comprend également une partie globalement cylindrique 11a, une patte 11b et une extension 11d, les verrous 10 et 11 étant identiques. On note également Z-Z' l'axe de symétrie de la partie 11a du verrou 11.

20 La partie de surface cylindrique  $S'_3$ , séparée de la surface  $S'_2$  par la patte 11b et l'extension 11d, est en contact glissant contre le secteur angulaire formé par la surface  $\Sigma_e$ .

25 Chaque verrou 10 et 11 est apte à être déplacé entre une position où il est en appui contre l'un des épaulements du plateau 8, comme représenté pour le verrou 10 aux figures 1 et 2, et une position où il est dégagé par rapport à ces épaulements, comme représenté pour le verrou 11, aux figures 1 et 2. Le passage entre ces deux positions a lieu par pivotement du verrou 10 ou 11 autour de son axe Z-Z', un glissement ayant lieu entre les secteurs  $S_2$  et  $\Sigma_b$ ,  $S_3$  et  $\Sigma_c$  d'une part,  $S'_2$  et  $\Sigma_d$ ,  $S'_3$  et  $\Sigma_e$  d'autre part.

30 Comme il ressort plus clairement de la figure 2, la butée 4b s'étend au-delà du verrou 10 par rapport à la surface  $S_2$ . Plus précisément, en considérant la direction Y-Y' à partir de l'axe Z-Z', à l'opposé de la surface  $S_1$  du verrou 10, la section de la butée 4b selon cette direction s'étend au-delà du cylindre de glissement du verrou 10 dans le logement 12, ce cylindre correspondant en fait à l'enveloppe du volume V à la bordure duquel les secteurs  $S_2$ ,  $S_3$ ,  $\Sigma_b$  et  $\Sigma_c$  sont en



contact glissant.

La commande des verrous 10 et 11 entre les deux positions précitées est effectuée grâce à un coulisseau 16 prévu pour être déplacé en translation dans un canal 17 défini entre les butées 4b et 4d. Ce coulisseau est en appui contre les extrémités des pattes 10b et 11b des verrous 10 et 11 et est susceptible de transmettre un effort de poussée  $F_1$  exercé par le bec 18a ou 19a d'un levier oscillant 18 ou 19 commandé par un dispositif de lisage 20. Sur les figures 1 et 2, le levier 18 est représenté en traits pleins dans sa position d'appui sur les verrous 10 et 11 et en traits mixtes dans sa position dégagée par rapport à ces verrous. Dans sa position en traits pleins, le levier 18 exerce l'effort  $F_1$  sur les deux verrous 10 et 11, comme représenté pour le verrou 11. Le coulisseau 16 est pourvu de talons 16a de retenue dans le canal 17 par coopération de forme avec les butées 4b et 4d. Il ne risque donc pas d'être éjecté radialement lors de la rotation de l'excentrique 4.

Lorsque le coulisseau 16 est en regard de l'un des becs, par exemple 18a, une partie 4g de l'excentrique 4 est en prise avec le bec opposé, par exemple 19a. Les becs 18a et 19a peuvent être conformes aux enseignements techniques respectifs de FR-A-2 757 882 et FR-A-2 757 883.

Un capot 21, représenté en traits mixtes pour la clarté des dessins, recouvre les butées 4b à 4e et permet d'emprisonner les verrous 10 et 11, les ressorts 14 et 15 et le coulisseau 16 entre ces butées, sans empêcher le pivotement des verrous 10 et 11 autour de leurs axes de pivotement respectifs Z-Z'.

Lorsque le verrou 10 est en appui contre l'épaule 8b, comme représenté sur les figures, il subit un effort  $F_2$  exercé par cet épaule 8b sur la surface  $S_1$  et un effort de réaction  $F_3$  exercé par la surface cylindrique interne de la butée 4b sur la surface  $S_2$ . Comme les surfaces  $S_1$  et  $S_2$  sont disposées en vis-à-vis de part et d'autre de l'axe Z-Z', le verrou 10 est sollicité uniquement en compression entre ces surfaces, les efforts  $F_2$  et  $F_3$  étant dirigés, selon la direction Y-Y', vers l'axe Z-Z'. Ainsi, le verrou 10 peut subir des efforts

$F_2$  et  $F_3$  intenses sans risque de déformation élastique ou de rupture. Par ailleurs, aucun arbre ou doigt d'articulation du verrou 10 sur l'excentrique 4 n'étant prévu, un tel arbre ou doigt ne travaille pas en porte-à-faux, ce qui est à rapprocher du fait que l'articulation en pivotement du verrou 10 dans le logement 12 est obtenue par la coopération des surfaces radiales externes  $S_2$  et  $S_3$  de la partie 10a et des surfaces cylindriques  $\Sigma_b$  et  $\Sigma_c$  des butées 4d et 4c.

Le fonctionnement de la ratière de l'invention est tel que l'écartement des extensions 10d et 11d des verrous 10 et 11 par rapport au disque 8 est obtenu simultanément lorsque l'un des becs 18a ou 19a pousse le coulisseau 17 en direction de l'arbre 1. Cette simultanéité du mouvement de retrait permet donc un fonctionnement rapide de la ratière dans les deux sens de rotation de l'arbre 1 autour de son axe central.

Par contre, la mise en prise des verrous par rapport aux épaulements du disque 8 peut être différenciée puisque les verrous peuvent avoir des mouvements à des vitesses différentes sous l'effet des ressorts 14 et 15 qui repoussent les pattes 10b et 11b et le coulisseau 17, de telle sorte que les extensions 10d et 11d sont rabattues séquentiellement vers les épaulements 8b à 8e. Il est donc possible de prévoir que les deux verrous viennent successivement en regard des épaulements correspondants, ce qui permet un fonctionnement à vitesse élevée avec un jeu faible entre les surfaces d'extrémités  $S_1$  et  $S'_1$  des verrous 10 et 11 et les épaulements précités du disque 8.

En d'autres termes, lorsque le disque 8 tourne dans le sens des aiguilles d'une montre à la figure 2, le verrou 10 vient immédiatement en prise contre l'épaulement 8b, le verrou 11 pouvant pivoter ultérieurement pour venir en appui contre l'épaulement 8c.

Dans le second mode de réalisation de l'invention représenté à la figure 7, les éléments analogues à ceux du premier mode de réalisation portent des références identiques augmentées de 100. Dans ce mode de réalisation, un arbre 101 sert à l'entraînement d'un excentrique 104 au moyen d'un disque 108 dont le bord périphérique 108a porte des épaulements

ments, dont deux sont visibles sur cette figure respectivement avec les références 108**b** et 108**c**.

Comme précédemment, l'excentrique 104 porte des butées 104**b**, 104**c**, 104**d** et 104**e** qui font saillies à partir de la surface principale 104**a** de l'excentrique 104 de telle sorte qu'elles définissent deux logements 112 et 113 au niveau de la tranche 108**a** du disque 108. Ces logements sont prévus pour accomoder deux verrous 110 et 111.

Le verrou 110 comprend une partie centrale 110**a** définissant un secteur globalement cylindrique et concave  $S_2$ , opposé à une patte 110**d** à l'extrémité 110**e** de laquelle est défini une surface  $S_1$  d'appui sélectif contre un des épaulements 108**b** ou équivalents du disque 108. On note Z-Z' l'axe géométrique de la surface  $S_2$ . La partie 110**a** se prolonge également par une patte 110**b** pourvue d'un doigt 110**c** lui permettant de coopérer avec un ressort 114 reçu dans un logement 104**f** ménagé dans la butée 104**c**.

La butée 104**b** forme un secteur angulaire convexe  $\Sigma_b$  centré sur un axe géométrique X-X' situé dans la masse de la butée 104**b**. Les secteurs  $S_2$  et  $\Sigma_b$  ont des rayons sensiblement identiques et forment des surfaces de glissement du verrou 110 à l'intérieur du logement 112 entre une position engagée de la surface  $S_1$  contre un épaulement 108**b** ou équivalent et une position dégagée, telle que représentée pour le verrou 111. En configuration montée du verrou 110 dans le logement 112, les axes X-X' et Z-Z' sont confondus. On note V le volume cylindrique centré sur l'axe X-X' et dont le secteur  $\Sigma_2$  forme une partie de la surface radiale.

La butée 104**b** se prolonge au-delà du volume V qui est représentée en trait mixte à la figure 7. Plus précisément, la longueur  $L_{104b}$  de la butée 104 à partir de la surface  $\Sigma_b$  et selon la direction Y-Y' de l'extension 110**d** est supérieure au diamètre  $d$  du cylindre géométrique V de glissement des surfaces  $S_2$  et  $\Sigma_b$ . Ainsi, la butée 104**b** présente une solidité importante lui permettant de résister efficacement aux efforts transmis par le verrou 110 lors de chaque mise en contact de la surface  $S_1$  et de l'épaulement 108**b** ou équivalent du disque 108.

La construction relative à la butée 104d est identique et celle-ci se prolonge au-delà du cylindre géométrique W centré sur l'axe X-X' de pivotement du verrou 111 à l'intérieur du logement 113 et bordé par un secteur cylindrique convexe  $\Sigma_a$  contre lequel est en appui glissant un secteur concave formé par une surface cylindrique  $S'_2$  du verrou 111 de rayon sensiblement égal à celui du secteur  $\Sigma_a$ .

Les butées 104c et 104e forment respectivement des secteurs cylindriques concaves  $\Sigma_c$  et  $\Sigma_e$  centrés sur les axes X-X' et de rayon plus important que ceux des secteurs  $\Sigma_b$  et  $\Sigma_d$ . Les secteurs  $\Sigma_c$  et  $\Sigma_e$  sont prévus pour coopérer avec des surfaces cylindriques  $S_3$  et  $S'_3$  des parties centrales 110a et 111a des verrous 110 et 111, ces surfaces  $S_3$  et  $S'_3$  étant centrées sur les axes Z-Z' de ces verrous.

Comme dans le premier mode de réalisation, une surface plane d'extrémité  $S'_1$  d'une extension 111d du verrou 111 est sélectivement mise en contact avec un épaulement 108c ou équivalent du disque 108.

Un coulliseau 116 est mobile en translation pour la commande des verrous 110 et 111, ce coulliseau exerçant un effort  $F_1$  à l'encontre des efforts de rappel générés par le ressort 114 et un ressort analogue 115 intercalé entre une patte 111b du verrou 111 et la butée 104e.

Un capot de protection 121 est également prévu pour le maintien en position des éléments 110, 111, 114, 115 et 116 dans les logements 112 et 113 et dans le canal 117.

REVENDICATIONS

1. Ratière rotative pour métier à tisser comprenant, au  
5 niveau de chacune de ses lames,

- une pièce oscillante (5), attelée à un cadre de  
lisses (3) et associée à un élément d'actionnement (4 ; 104)  
monté fou sur un arbre principal (1 ; 101) de ladite ratière,

10 - un disque (8 ; 108) solidaire dudit arbre  
principal et

- au moins un verrou commandé (10, 11 ; 110, 111)  
d'accouplement en rotation dudit élément et dudit disque,  
ledit verrou formant une surface ( $S_1$ ,  $S'_1$ ) d'appui sélectif  
contre une surface ( $8b$  -  $8e$  ;  $108b$ ,  $108c$ ) de la tranche ( $8a$  ;  
15  $108a$ ) dudit disque,

caractérisée en ce que ledit verrou (10, 11 ; 110, 111) est  
articulé, par contact glissant d'au moins un secteur ( $S_2$ ,  $S_3$ ,  
 $S'_2$ ,  $S'_3$ ) globalement cylindrique contre un secteur complémen-  
taire ( $\Sigma_b$ ,  $\Sigma_c$ ,  $\Sigma_d$ ,  $\Sigma_e$ ) d'une butée ( $4b$ - $4e$  ,  $104b$ - $104e$ ) exté-  
rieure audit verrou et solidaire dudit élément d'actionnement  
20 (4 ; 104) et en ce que la section de ladite butée, selon une  
direction (Y-Y') radiale par rapport à un axe géométrique de  
pivotement (Z-Z') dudit verrou opposée à ladite surface  
d'appui ( $S_1$ ,  $S'_1$ ), s'étend au delà d'un cylindre géométrique  
25 (V, W) de glissement desdits secteurs l'un contre l'autre.

2. Ratière selon la revendication 1, caractérisée en ce  
que ledit secteur globalement cylindrique ( $S_2$ ,  $S_3$ ,  $S'_2$ ,  $S'_3$ )  
dudit verrou (10, 11) est convexe et centré sur ledit axe  
géométrique de pivotement (Z-Z'), ledit secteur et ladite  
30 surface ( $S_1$ ,  $S'_1$ ) d'appui étant disposés de part et d'autre  
dudit axe.

3. Ratière selon la revendication 1, caractérisée en ce  
que ledit secteur globalement cylindrique ( $S_2$ ,  $S'_2$ ) dudit  
verrou (110, 111) est concave et centré sur ledit axe  
géométrique de pivotement (Z-Z'), ladite section de ladite  
butée ( $104b$ ,  $104d$ ) ayant une longueur ( $L_{104b}$ ) supérieure au  
35 diamètre ( $d$ ) dudit cylindre géométrique de glissement (V, W).

4. Ratière selon l'une des revendications précédentes,

caractérisée en ce que les efforts ( $F_2$ ,  $F_3$ ) exercés par lesdites butées (4b, 4d ; 104b, 104d) sur ledit verrou (10, 11 ; 110, 111) sont essentiellement radiaux par rapport audit axe de pivotement (Z-Z') et opposés, lesdits efforts étant dirigés sensiblement selon ladite direction (Y-Y').

5. Ratière selon l'une des revendications précédentes, caractérisée en ce que ledit verrou (10, 11 ; 110, 111) est en appui contre des moyens élastiques (14, 15 ; 114, 115) de rappel en position engagée par rapport audit disque (8 ; 108).

10 6. Ratière selon l'une des revendications précédentes, caractérisée en ce que ladite butée (4b-4e ; 104b-104e) forme au moins un logement (12, 13 ; 112, 113) de réception dudit verrou (10, 11 ; 110, 111), ledit logement étant disposé en déport par rapport à une surface principale (4a) dudit élément d'actionnement (4 ; 104), en regard de la tranche (8a) dudit disque (8).

7. Ratière selon la revendication 6, caractérisée en ce qu'elle comprend deux logements (12, 13 ; 112, 113) de réception de verrous (10, 11 ; 110, 111) entre lesquels est défini un espace (17 ; 117) de coulissement d'un organe de manoeuvre (16 ; 116) de deux verrous (10, 11 ; 110, 111) reçus dans lesdits logements, ledit organe de manoeuvre étant apte à exercer sur lesdits verrous un effort de poussée ( $F_1$ ), à l'encontre de moyens élastiques de rappel (14, 15 ; 114, 115), ledit effort produisant un couple de rotation de chaque verrou autour de son axe de pivotement (Z-Z').

8. Ratière selon la revendication 7, caractérisée en ce que ledit organe de manoeuvre (16 ; 116) est sélectivement commandé en déplacement par l'un de deux leviers oscillants (18, 19) pilotés par un dispositif de lisage (20).

9. Ratière selon l'une des revendications 7 ou 8, caractérisée en ce que lesdits logements (12, 13 ; 112, 113) sont fermés par un capot commun (21 ; 121) de retenue desdits verrous (10, 11 ; 110, 111), desdits moyens de rappel (14, 15 ; 114, 115) et dudit organe de manoeuvre (16 ; 116) par rapport audit élément d'actionnement (4 ; 104).

10. Métier à tisser équipé d'une ratière (1-21 ; 101-121) selon l'une des revendications précédentes.

1/5

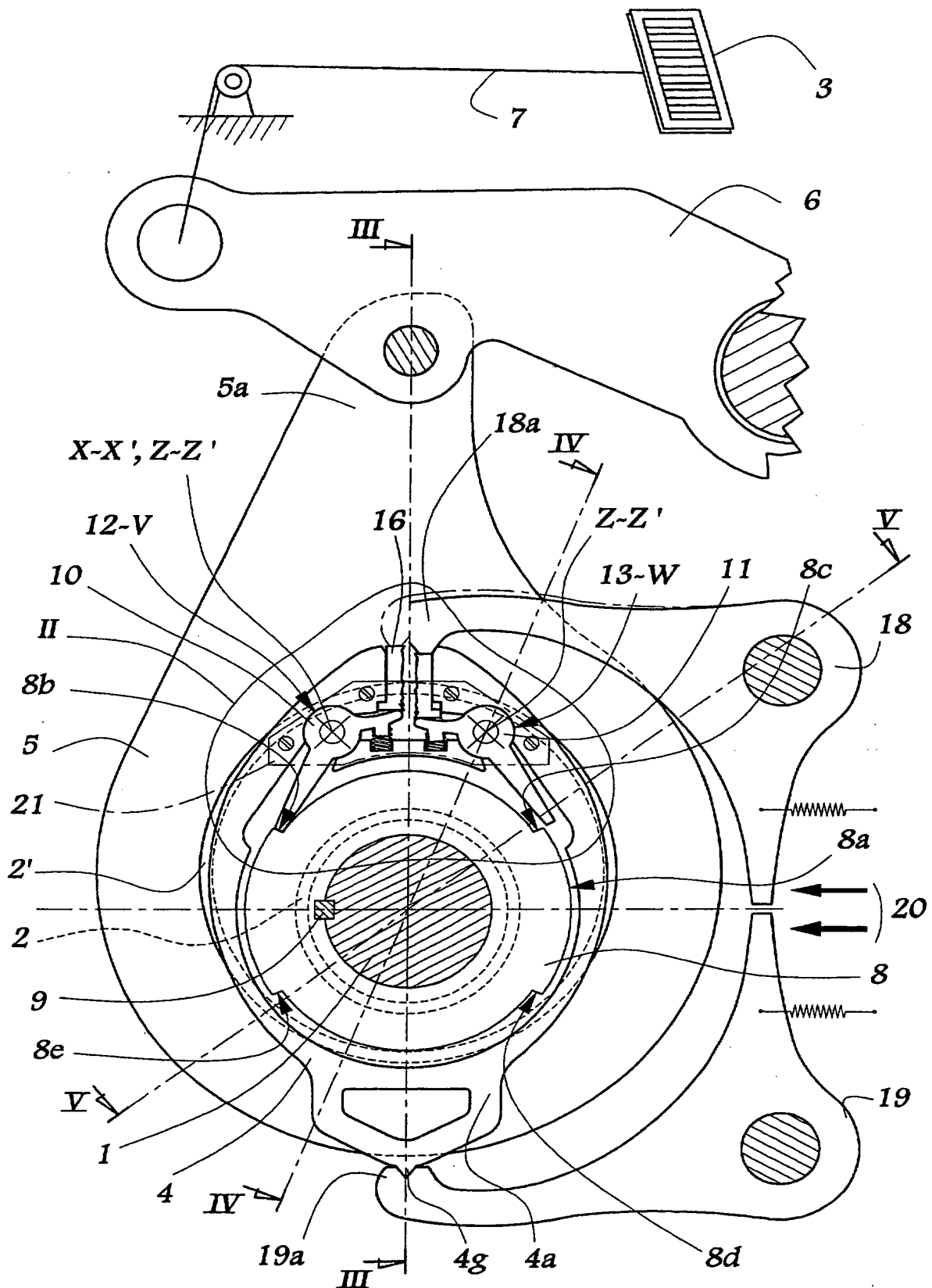


Fig. 1

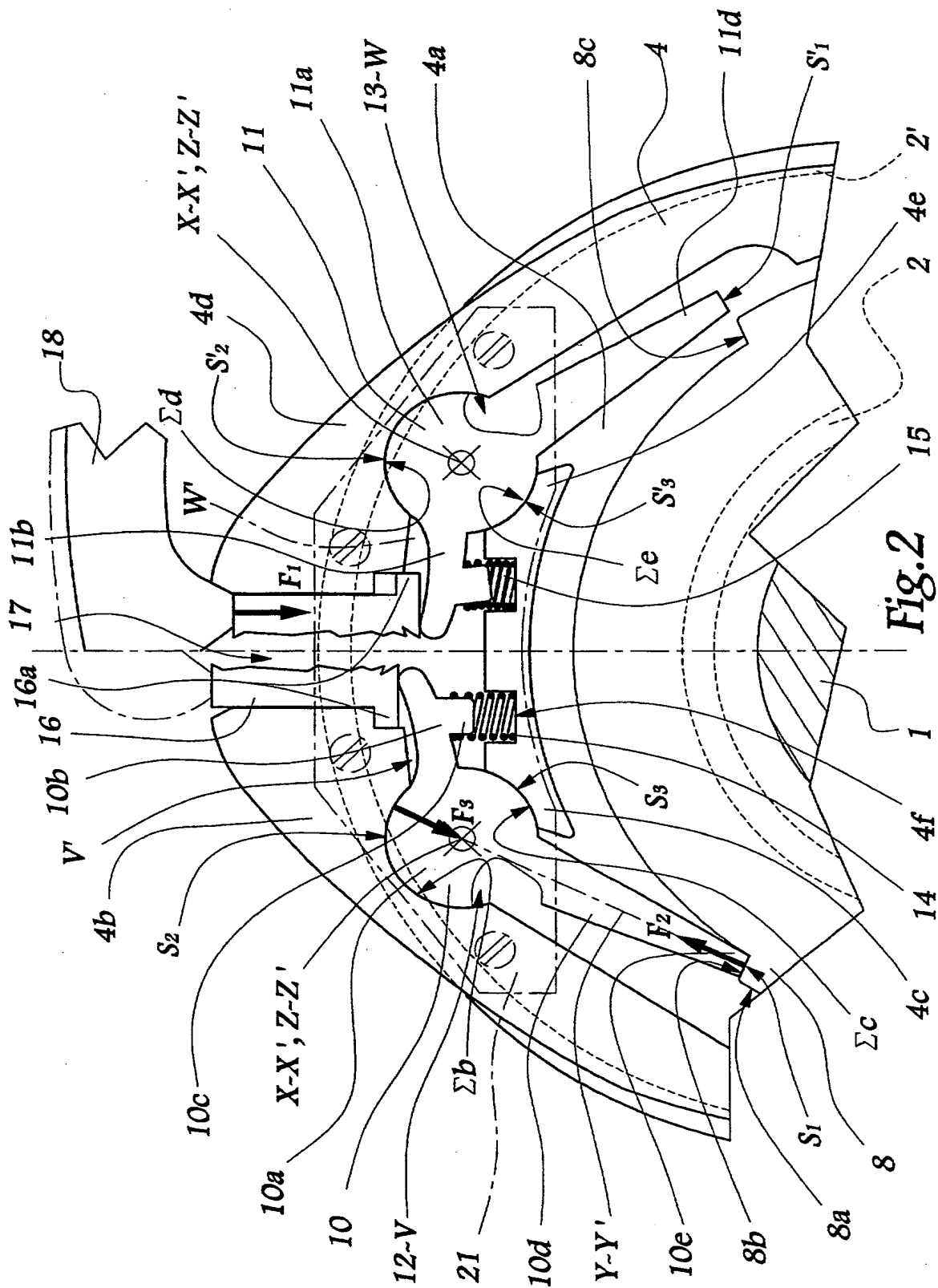
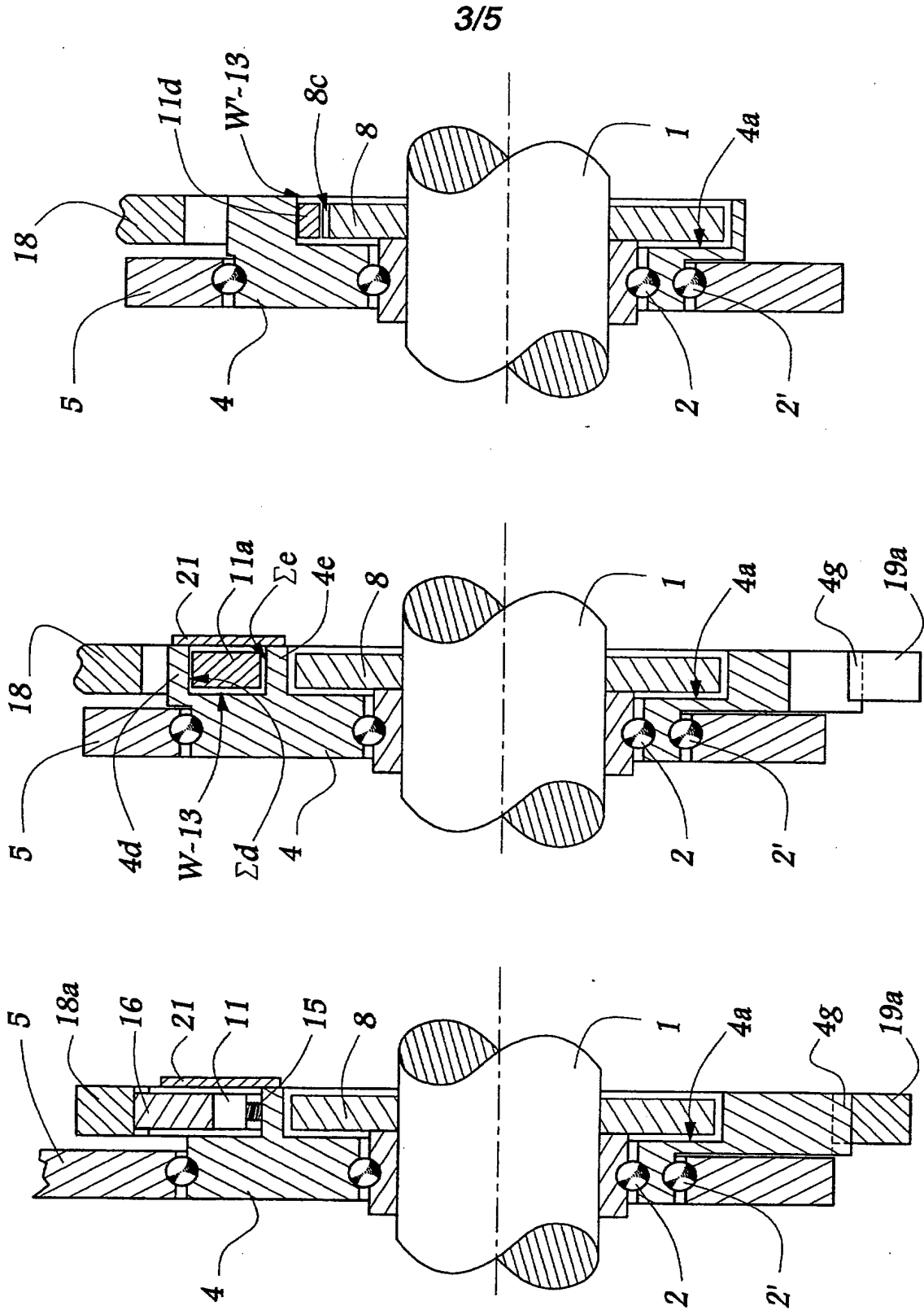
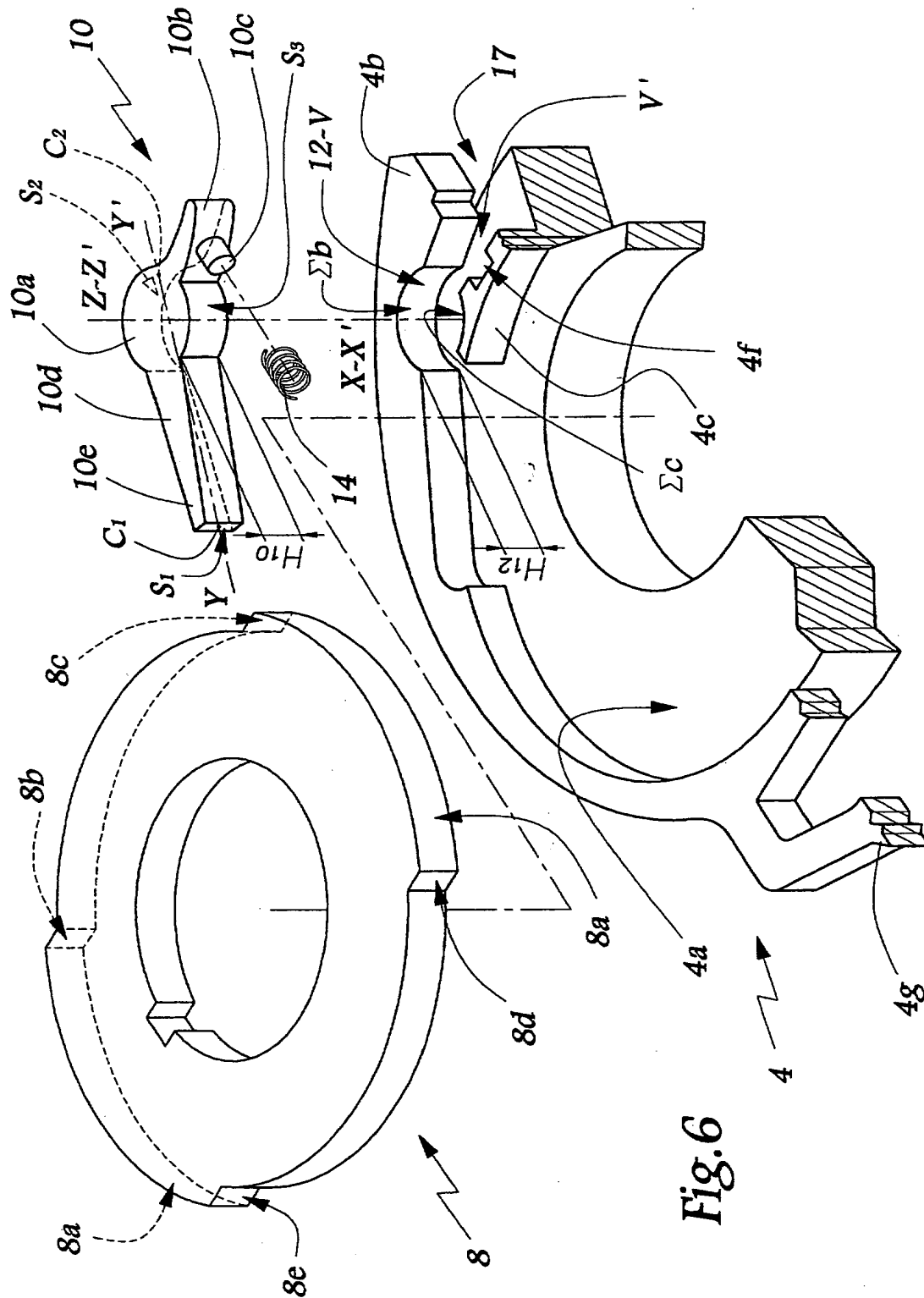


Fig. 2







**Fig. 6**

5/5

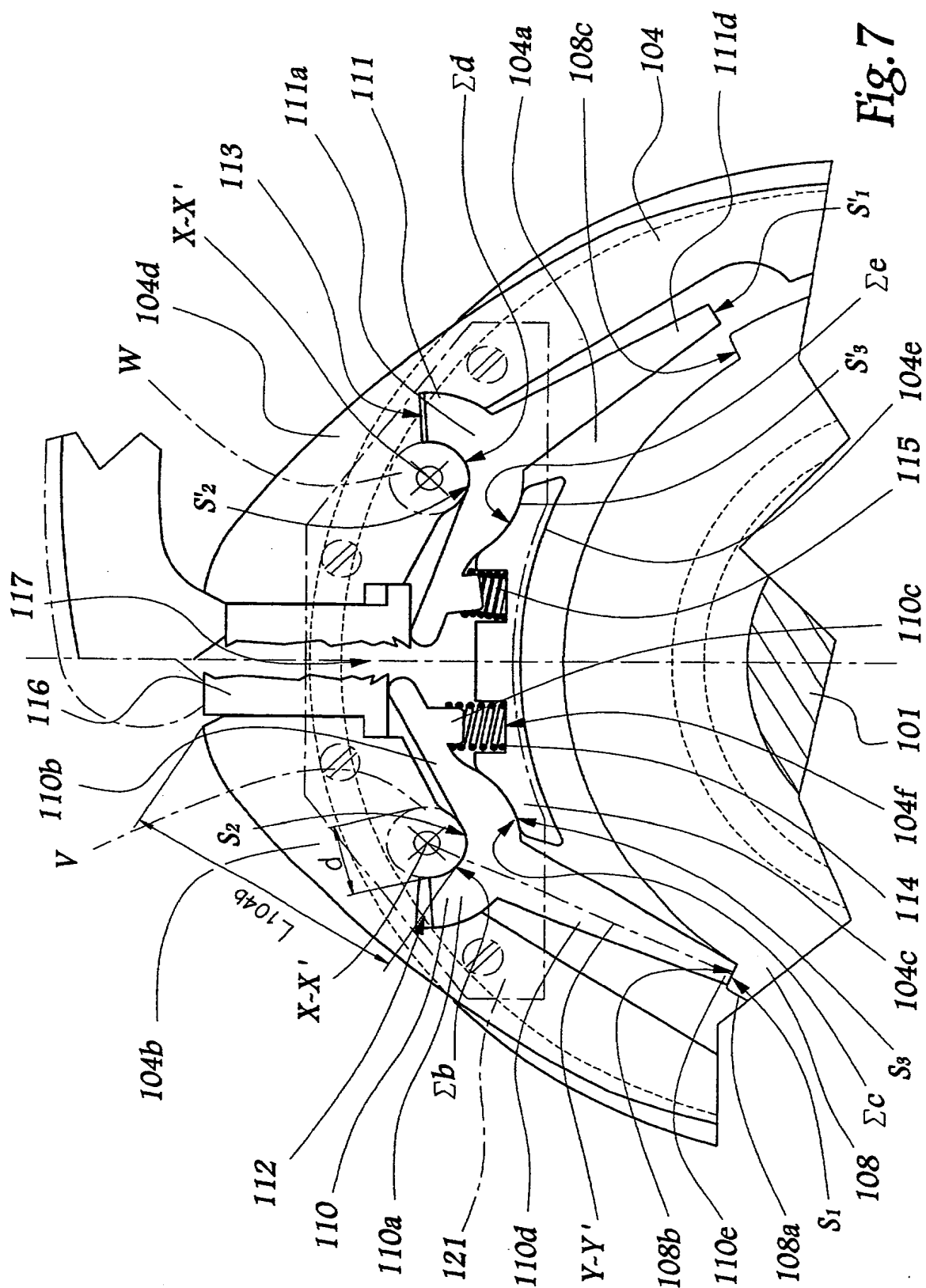


Fig. 7





# **RAPPORT DE RECHERCHE PRÉLIMINAIRE**

établi sur la base des dernières revendications  
déposées avant le commencement de la recherche

2802218

N° d'enregistrement  
national

FA 581393  
FR 9915776

DOCUMENTS CONSIDÉRÉS COMME PERTINENTS		Revendication(s) concernée(s)	Classement attribué à l'invention par l'INPI
Catégorie	Citation du document avec indication, en cas de besoin, des parties pertinentes		
A,D	FR 2 540 524 A (STAUBLI SA ETS) 10 août 1984 (1984-08-10) * figures *	1,5,8	D03C1/00 D03C1/14 F16D11/16
A,D	EP 0 185 780 A (STAEUBLI AG) 2 juillet 1986 (1986-07-02) * figures *	1,5,7	
A,D	FR 2 757 882 A (STAUBLI SA ETS) 3 juillet 1998 (1998-07-03) * figures *	1,5,8	
A	DE 29 09 131 A (JOHANN KAISER GMBH & CO KG MAS) 11 septembre 1980 (1980-09-11) * figures *	1,5,7,8	
A	EP 0 607 632 A (BURIGANA LUCIO) 27 juillet 1994 (1994-07-27) * figures *	1,5,7,8	
		DOMAINES TECHNIQUES RECHERCHÉS (Int.CL.7)	
		D03C F16D	
Date d'achèvement de la recherche		Examineur	
10 octobre 2000		Rebiere, J-L	
<p><b>CATÉGORIE DES DOCUMENTS CITÉS</b></p> <p>X : particulièrement pertinent à lui seul Y : particulièrement pertinent en combinaison avec un autre document de la même catégorie A : arrière-plan technologique O : divulgation non-écrite P : document intercalaire</p> <p>T : théorie ou principe à la base de l'invention E : document de brevet bénéficiant d'une date antérieure à la date de dépôt et qui n'a été publié qu'à cette date de dépôt ou qu'à une date postérieure. D : cité dans la demande L : cité pour d'autres raisons &amp; : membre de la même famille, document correspondant</p>			

2

EPO FORM 1503 12.99 (P/MC14)

